

R88D-GN□, R88D-GT□

Сервопривод серии G

Семейство компактных сервоприводов
 Компактные размер и встроенный порт шины управления движением MECHATROLINK-II.

- Модели ML2 и аналоговых/импульсных сервоприводов
- Высокая полоса пропускания 1 кГц
- Автонастройка для простого и быстрого запуска
- Подавление вибрации
- Управление положением, скоростью и моментом
- Раздельные источники питания и питания управления
- Быстрота и точность позиционирования
- Инкрементный и абсолютный энкодер

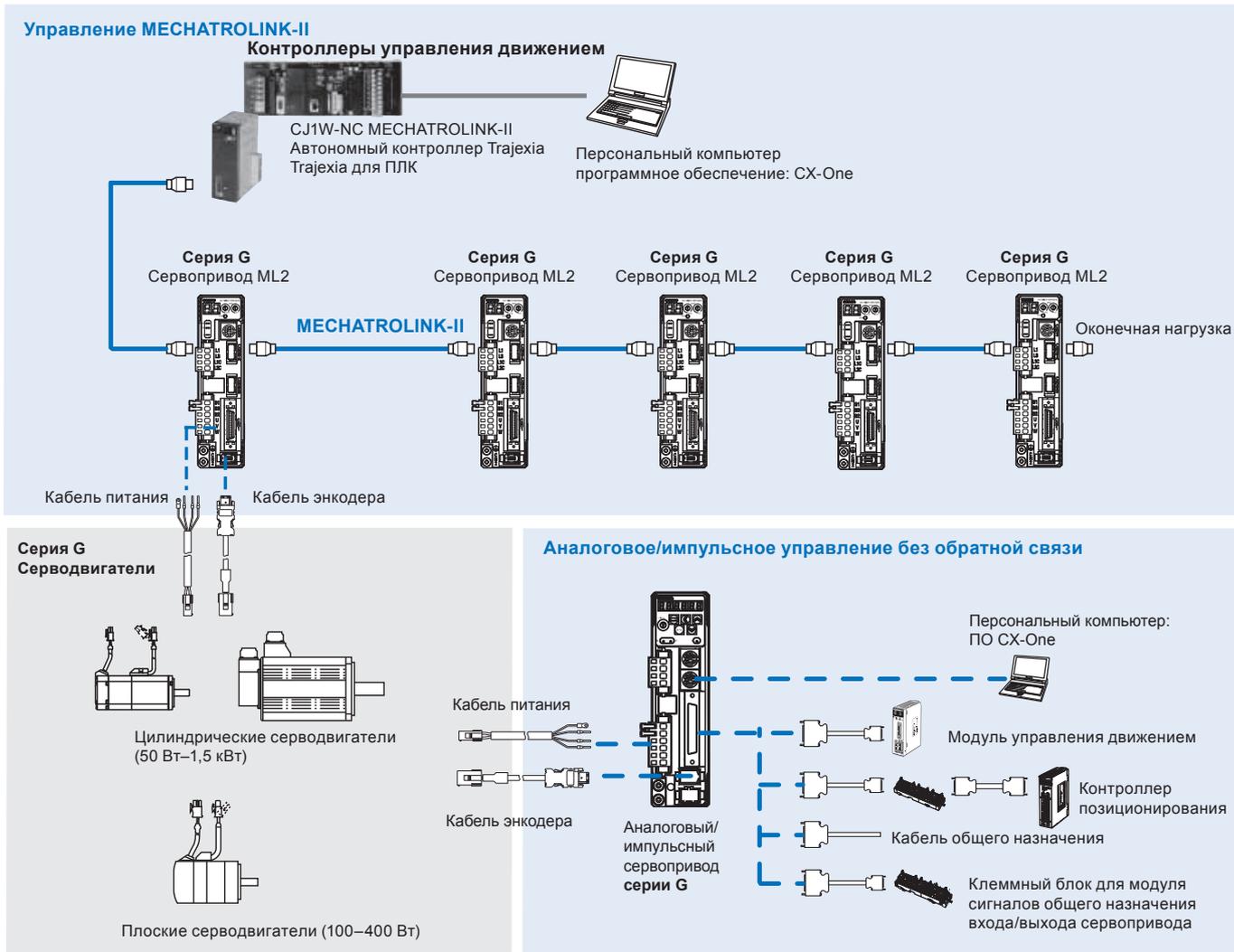
Номинальные параметры

- 230 В~, 1 фаза, от 100 Вт до 1,5 кВт (8,62 Н·м)



Сервосистемы переменного тока

Конфигурация системы



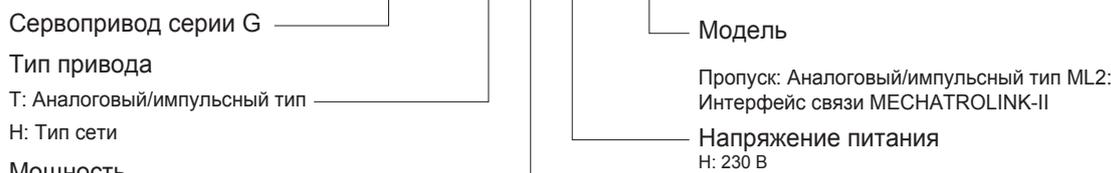
Поддерживаемые серводвигатели

Серводвигатель							Сервопривод серии G	
Семейство		Напря- жение	Скорость	Номинальный момент	Мощность	Модель	МЕCHATROLINK-II	Аналоговый/ импульсный
Цилиндри- ческий	от 50 до 750 Вт	230 В	3000 мин ⁻¹	0,16 Н·м	50 Вт	R88M-G05030□-□S2	R88D-GN01H-ML2	R88D-GT01H
				0,32 Н·м	100 Вт	R88M-G10030□-□S2	R88D-GN01H-ML2	R88D-GT01H
				0,64 Н·м	200 Вт	R88M-G20030□-□S2	R88D-GN02H-ML2	R88D-GT02H
				1,3 Н·м	400 Вт	R88M-G40030□-□S2	R88D-GN04H-ML2	R88D-GT04H
				2,4 Н·м	750 Вт	R88M-G75030□-□S2	R88D-GN08H-ML2	R88D-GT08H
	от 900 до 1500 Вт		2000 мин ⁻¹	3,18 Н·м	1000 Вт	R88M-G1K030T-□S2	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H
				4,77 Н·м	1500 Вт	R88M-G1K530T-□S2	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H
				4,8 Н·м	1000 Вт	R88M-G1K020T-□S2	R88D-GN10H-ML2	R88D-GT10H
				7,15 Н·м	1500 Вт	R88M-G1K520T-□S2	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H
				8,62 Н·м	900 Вт	R88M-G90010T-□S2	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H
Плоский	от 100 до 400 Вт	3000 мин ⁻¹	0,32 Н·м	100 Вт	R88M-GP10030□-□S2	R88D-GN01H-ML2	R88D-GT01H	
			0,64 Н·м	200 Вт	R88M-GP20030□-□S2	R88D-GN02H-ML2	R88D-GT02H	
			1,3 Н·м	400 Вт	R88M-GP40030□-□S2	R88D-GN04H-ML2	R88D-GT04H	

Обозначение модели

Сервопривод

R88D-GN04H-ML2



01	100 Вт
02	200 Вт
04	400 Вт
08	750 Вт
10	1,0 кВт
15	1,5 кВт

Характеристики сервоприводов

Общие Характеристики

Тип сервопривода		R88D-G□	01H□	02H□	04H□	08H□	10H□	15H□	
Подходящий серводвигатель	R88M-G□	05030□/10030□	20030□	40030□	75030□	G1K020T□	90010□/1K030T□/ 1K5□0T□		
	R88M-GP□	10030□	20030□	40030□	—	—	—		
Основные характеристики	Макс. допустимая мощность двигателя, Вт	100	200	400	750	1000	1500		
	Продолжительный выходной ток, А	1,16	1,6	2,7	4,0	5,9	9,8		
	Макс. выходной ток, А	3,5	5,3	7,1	14,1	21,2	28,3		
	Входное питание	Сеть	1 фаза, от 200 до 240 В~ (от +10 до -15 %), (50/60 Гц)			1/3 фазы, от 200 до 240 В~, от +10 до -15 % (50/60 Гц)			
	Источник	Цепь управления	1 фаза, от 200 до 240 В~, от +10 до -15 % (50/60 Гц)						
	Метод управления	ШИМ на базе IGBT							
	Обратная связь	Энкодер с послед. интерф. (инкрементный/абсолютный)							
	Условия	Температура эксплуатации/хранения	От 0 до +55°C/от -20 до 65°C						
		Влажность эксплуатации/хранения	Отн. влажность не более 90 % (без конденсации)						
		Высота	не более 1000 м над уровнем моря						
Вибро-/ударопрочность	5,88 м/с ² /19,6 м/с ²								
Конфигурация	Для монтажа на основание								
Приблиз. масса, кг		0,8		1,1		1,5		1,7	

Характеристики сервоприводов MECHATROLINK-II

Режим управления положением / скоростью / моментом	Характеристики	Отклонение скорости	Влияние нагрузки	При нагрузке от 0 до 100 % ± до 0,01 % (при номинальной скорости)
			Влияние напряжения	0 % при ±10 % номинального напряжения (при номинальной скорости)
			Влияние температуры	от 0 до 50°C ± до 0,1 % (при номинальной скорости)
		Полоса пропускания		1 кГц
		Погрешность регулирования момента (воспроизводимость)		±3 % (от 20 % до 100 % номинального момента)
		Настройка времени плавного пуска		от 0 до 10 с (можно задать время ускорения и время замедления.)
	Ввод команд	Интерфейс связи MECHATROLINK		
		Команды MECHATROLINK-II (для управления движением, ввода данных/опорных значений, мониторинга, регулировки и другие)		
Сигналы входа/выхода	Входные логические сигналы		Аварийный останов, 3 внешних сигнала фиксации, ограничение момента в прямом/обратном направлении, запрет прямого/обратного хода, приближение к исходному положению, 3 входа общего назначения, 3 входа общего назначения	
	Выходные логические сигналы		Возможен вывод одного из следующих сигналов: позиционирование завершено, согласование скорости, обнаружение скорости вращения, готовность сервопривода, ограничение тока, ограничение скорости, отпускание тормоза и сигнал предупреждения	
Встроенные функции	Интерфейс связи	Интерфейс RS-232	Интерфейс	Персональный компьютер
			Скорость передачи данных	От 2400 до 57600 бит/с
		Функции	Настройка параметров, отображение состояния, отображение ошибок (контроль, очистка, журнал), функция протоколирования данных сервопривода, операции пробного запуска/автонастройки, графики данных в реальном времени, настройка абсолютного энкодера, установка значений по умолчанию	
	Интерфейс MECHATROLINK	Протокол связи	MECHATROLINK-II	
			Скорость передачи данных	10 Мбит/с
			Длина пакета данных	32 байта
	Настройка	Функции	Настройка параметров, отображение состояния, отображение ошибок (контроль, очистка, журнал), установка значений по умолчанию	
			Режим горизонтальной и вертикальной осей. Настройка жесткости одним параметра. Обнаружение инерции нагрузки.	
			Действует при выключенном сетевом питании, при аварии сервопривода, при отключенном сервоприводе или перебеге.	
			Встроенный тормозной резистор в моделях от 750 Вт до 1,5 кВт. Дополнительный внешний тормозной резистор.	
			Динамическое торможение (DB)	
			Функция предотвращения перебега (OT)	
Аварийный останов (STOP)				
Функция деления сигнала энкодера				
Электронный редуктор				
Задание фиксированных значений скорости				
Функции защиты				
Аналоговый выход монитора				
Панель оператора	Функции отображения	2-разрядный 7-сегментный светодиодный дисплей показывает состояние привода, коды ошибок параметры и др.		
		Светодиодный индикатор состояния связи MECHATROLINK-II (COM)		
	Переключатели	Поворотный переключатель для настройки адреса узла MECHATROLINK-II		

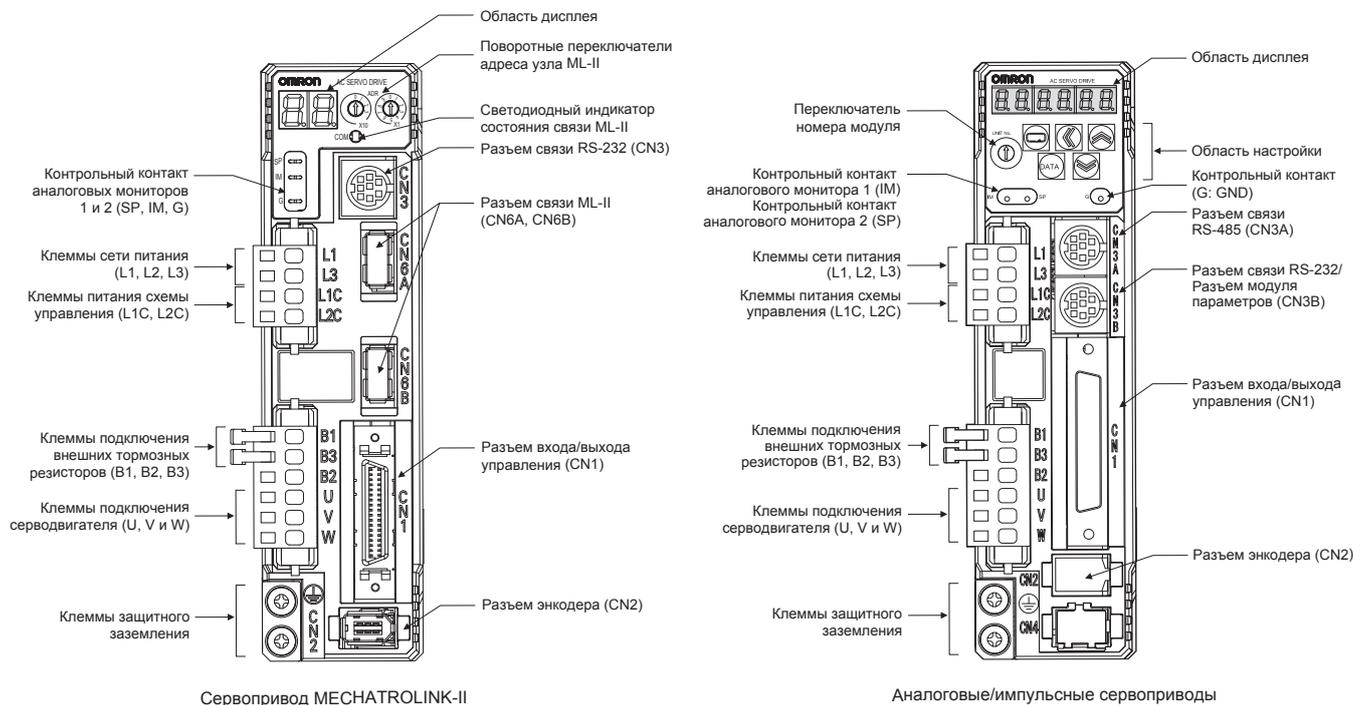
Сервосистемы переменного тока

Характеристики аналоговых/импульсных сервоприводов

Режим управления		Режим управления положением, скоростью и моментом		
Характеристики скорости	Отклонение скорости	Влияние нагрузки	При нагрузке от 0 до 100 % ± до 0,01 % (при номинальной скорости)	
		Влияние напряжения	0 % при ±10 % номинального напряжения (при номинальной скорости)	
		Влияние температуры	от 0 до 50°C ± до 0,1 % (при номинальной скорости)	
	Полоса пропускания		1 кГц	
	Погрешность регулирования момента (воспроизводимость)		±3 % (от 20 % до 100 % номинального момента)	
	Настройка времени плавного пуска		от 0 до 10 с (можно задать время ускорения и время замедления.)	
Управление положением	Входной сигнал	Командные импульсы	Тип входных импульсов	Знак + импульс, двухфазный импульс фазового смещения на 90° (фаза A/B) или прямые и обратные импульсы (по часовой стрелке и против)
			Частота входных импульсов	до 500 кимп/с (вход усилителя-формирователя), до 200 кимп/с (вход с открытым коллектором)
			Электронный редуктор	0,01 < Числитель/Знаменатель < 100
Управление скоростью/моментом	Входной сигнал	Управление скоростью	Опорное напряжение скорости	10 В= при 3000 об/мин: задается при поставке (масштаб и полярность задаются настройкой)
			Предел момента	3 В= при номинальном моменте (момент может быть ограничен отдельно в положительном и отрицательном направлениях)
	Управление моментом	Входной сигнал	Управление предустановленной скоростью	Предустановленная скорость выбирается из 8 внутренних настроек цифровыми вводами.
			Предел скорости	3 В= при номинальном моменте: задается при поставке (масштаб и полярность задаются настройкой), Предельная скорость может быть задана настройкой.

Сигналы входа/выхода	Сигнал входной последовательности		Запрет прямого/обратного хода, сброс счетчика отклонения, сброс аварий, переключатель режима управления, импульс запрещен, выбор скорости, переключение коэффициента передачи, назначение нулевой скорости, приближение к началу координат		
	Сигнал выходной последовательности		Отпускание тормоза, готовность сервопривода и выход аварий. Возможен также вывод двух типов настраиваемых сигналов: предел тока, обнаружение скорости вращения двигателя, сигнал предупреждения, согласование скорости, позиционирование выполнено		
Встроенные функции	Интерфейс связи	RS-232 —связь	Интерфейс	Персональный компьютер	
			Скорость передачи данных	От 2400 до 57600 бит/с	
		Пересылаемые данные	RS-485	Интерфейс	Интерфейс связи между сервоприводами и ПК.
			Скорость передачи данных	От 2400 до 57600 бит/с	
	Настройка		Настройка параметров, отображение состояния, отображение аварии (мониторинг, очистка, история), функция отслеживания данных сервопривода, операции тестового хода/автонастройки, отслеживание в реальном времени, настройка абсолютного энкодера, функция значений по умолчанию		
	Динамическое торможение (DB)		Настройка параметров, отображение состояния, отображение аварии (мониторинг, очистка, история), функция отслеживания данных сервопривода, операции тестового хода/автонастройки, отслеживание в реальном времени, настройка абсолютного энкодера, функция значений по умолчанию		
	Регенеративное торможение		Режим горизонтальной и вертикальной осей. Настройка жесткости одним параметром. Обнаружение инерции нагрузки.		
	Функция предотвращения перебега (OT)		Действует при выключенном сетевом питании, при аварии сервопривода, при отключенном сервоприводе или перебеге.		
	Экстренная остановка (STOP)		Встроенный тормозной резистор в моделях от 750 Вт до 1,5 кВт. Дополнительный внешний тормозной резистор.		
	Функция деления сигнала энкодера		Динамическое торможение, отключает момент или экстренно тормозит момент во время операций POT и NOT		
	Функции защиты		Вход экстренной остановки		
	Аналоговый выход монитора		Возможно дополнительное деление импульсов.		
Панель оператора	Функции отображения	Превышение тока, превышение напряжения, недонапряжение, превышение нагрузки, перегрузка регенерации, перегрев сервопривода			
	Переключатели	Реальная скорость серводвигателя, скорость команд, момент и число накопленных импульсов может быть измерено с помощью осциллографа или иного устройства.			
		6-цифровой 7-сегментный СВЕТОДИОД-дисплей показывает состояние привода, коды аварий, параметры и др.			
		Переключатель номера модуля для последовательной связи. Значение от 0 до F. Идентификация сервопривода, к которому компьютер обращается по интерфейсу RS232 при нескольких сервоприводах.			

Наименования узлов сервопривода



Характеристики входов/выходов

Разъем цепи питания (CNA) Характеристики

Обозначение	Наименование	Функция
L1	Вход сети питания	Клеммы сети переменного тока Примечание. для однофазных сервоприводов вход источника питания подключается к клеммам L1 и L3
L2		
L3		
L1C	Вход источника питания цепи управления	Клеммы входа питания переменного тока в схему управления
L2C		

Характеристики разъема серводвигателя (CNB)

Обозначение	Наименование	Функция
B1	Клеммы подключения резисторов внешней регенерации	До 400 Вт: При высокой мощности регенерации подключите внешний тормозной резистор между B1 и B2. От 750 Вт до 1,5 кВт: Как правило, клеммы B2 и B3 замкнуты. При высокой мощности регенерации удалите перемычку между B2 и B3 и подключите внешний тормозной резистор между B1 и B2.
B2		
B3		
U	Клеммы подключения серводвигателя	Клеммы выходов к серводвигателю.
V		
W		
⊕		
⊕	Заземление корпуса	Клемма заземления. Заземление для 100 Вт и менее.

Сигналы входа/выхода (CN1) — сигналы входа (для серводвигателей MECHATROLINK-II)

Номер вывода	Название сигнала	Функция
1	+24 В (вх)	Вход питания управления для дискретных сигналов: должен быть предусмотрен внешний источник питания +24 В. Допустимый диапазон напряжения: от 12 до 24 В=
2	STOP	Вход экстренной остановки
3	EXT3	Внешние сигналы фиксации
4	EXT2	
5	EXT1	
22	IN1	Внешний вход общего назначения 0
6	IN0	Внешний вход общего назначения 1
23	IN2	Внешний вход общего назначения 2
7	PCL	Вход предела прямого момента
8	NCL	Вход предела обратного момента
19	POT	Вход запрета прямого хода
20	NOT	Вход запрета прямого хода
21	DEC	Вход приближения к началу координат
34	BAT	Вход батареи резервного питания
33	BATCOM	Вход абсолютного энкодера

Сигналы входа/выхода (CN1) — Выходные сигналы (для сервоприводов MECHATROLINK-II)

Номер вывода	Название сигнала	Функция
15	/ALM	Выход выключается при генерации аварии в серводвигателе.
16	ALMCOM	
29	OUTM2	Выход общего назначения.
30	OUTM2COM	
31	OUTM3	Функция этого выхода выбирается изменением параметра: INP1 (позиционирование выполнено), VCMP (сигнал согласования скорости), TGON (обнаружение скорости вращения серводвигателя), READY (готовность сервопривода), CLIM (обнаружение предела тока), VLIM (обнаружение предела скорости), BKIR (отпускание тормоза), WARN (сигнал предупреждения)
32	OUTM3COM	
36	OUTM1	
35	OUTM1COM	

Сигналы входа/выхода (CN1) — сигналы входа (для аналоговых/импульсных сервоприводов)

Номер вывода	Режим управления	Название сигнала	Функция	
1	Положение	+24 В по часовой стрелке	Вход опорного импульса для линейного усилителя и открытого коллектора согласно настройке. Режим входа: Знак + импульсная последовательность Импульсы прямого/обратного хода (по часовой стрелке и против) Двухфазные импульсы (со сдвигом на 90°)	
3		+CW		
4		-CW		
2		+24 В по часовой стрелке		
5		+CCW		
6		-CCW		
44		+CWLD		Импульсный вход опорного сигнала скорости только для линейного усилителя. Режим входа: Импульсы прямого/обратного хода (по часовой стрелке и против)
45		-CWLD		
46		+CCWLD		
47		-CCWLD		
14	Скорость	REF	Вход опорной скорости: ±10 В/номинальная скорость двигателя (коэффициент масштабирования входа можно изменять с помощью параметра). Вход опорного момента: ±10 В/номинальный момент двигателя (коэффициент масштабирования входа можно изменять с помощью параметра). Вход предела скорости: ±10 В/номинальная скорость двигателя (коэффициент масштабирования входа можно изменять с помощью параметра).	
		TREF1		
		VLIM		
15	-	AGND1	Земля аналогового сигнала	

Номер вывода	Режим управления	Название сигнала	Функция
16	Момент	TREF2	Вход опорного момента: ± 10 В/номинальный момент двигателя (коэффициент масштабирования входа можно изменять с помощью параметра).
	Положение/ скорость	PCL	Вход предела прямого момента: ± 10 В/номинальный момент двигателя (коэффициент масштабирования входа можно изменять с помощью параметра).
18		NCL	Вход предела обратного момента: ± 10 В/номинальный момент двигателя (коэффициент масштабирования входа можно изменять с помощью параметра).
17	–	AGND	Земля аналогового сигнала
7	Общий	+24 В (вх)	Вход питания управления для дискретных сигналов: должен быть предусмотрен внешний источник питания +24 В (от 12 до 24 В).
29		RUN	Servo ON: включение сервопривода.
26	Положение	DFSEL	Переключение фильтра вибрации
	Скорость	PNSSEL	Переключатель направления вращения команды скорости
	Скорость/ Момент	VZERO	Назначение нулевой скорости
27	Общий	GSEL	Переключение коэффициента передачи
		TLSEL	Переключатель предела момента.
28	Положение	GESEL	Переключение электронного редуктора
	Скорость	VSEL3	Выбор внутренней скорости 3
30	Положение	ECRST	Вход сброса счетчика ошибок.
	Скорость	VSEL2	Выбор внутренней скорости 2
31	Общий	RESET	Вход сброса аварий.
32	Положение/ Скорость/ Момент	TVSEL	Переключение режима управления
		Положение \leftrightarrow скорость Положение \leftrightarrow момент Момент \leftrightarrow скорость	
33	Положение	IPG	Вход запрета импульсов. Цифровой вход задержки опорного импульса положения.
	Скорость	VSEL1	Выбор внутренней скорости 1
8	Общий	NOT	Обратный ход запрещен
9		POT	Прямой ход запрещен
20	Общий	SEN	Вход включения датчика. Сигнал запроса начального значения при использовании абсолютного энкодера.
13		SENGND	Земля сигнала включения датчика.
42	Общий	BAT (+)	Клеммы подключения резервной батареи при прерывании питания абсолютного энкодера. Не используйте данные выводы, если батарея подключена к кабелю энкодера.
43		BATGND (-)	
50		FG	Заземление корпуса

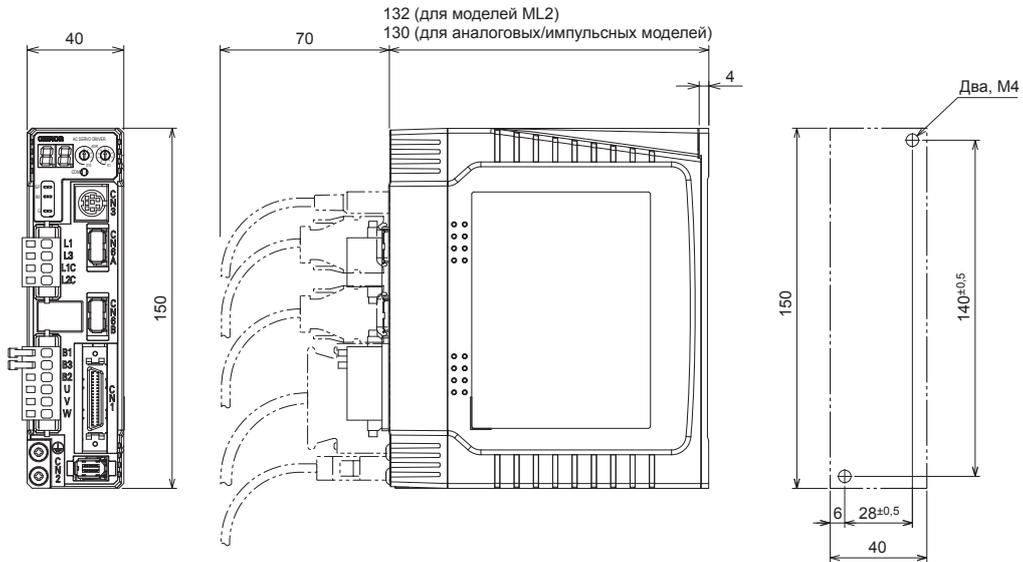
Сигналы входа/входа (CN1) — сигналы выхода (для аналоговых/импульсных сервоприводов)

Номер вывода	Режим управления	Название сигнала	Функция
21	Общий	+A	Сигналы энкодера выводятся согласно параметру числителя деления энкодера. Это выход усилителя-формирователя (эквивалент R422).
22		-A	
49		+B	
48		-B	
23		+Z	
24		-Z	
19		Z	Фаза Z — выход сигналов энкодера
25		ZCOM	
11		BKIR	Выход сигнала отпущения тормоза
10		BKIRCOM	
35	READY	Сигнал времени работы электромагнитного тормоза на двигателе.	
34	READYCOM		
37	/ALM		
36	ALMCOM	Готовность сервопривода: данный сигнал включен, если при поданном напряжении в силовую цепь/цепь управления отсутствуют аварии (ошибки) сервопривода.	
39	TGON		
38	TGONCOM	Авария (ошибка) сервопривода: данный сигнал выключается при обнаружения ошибки.	
39	INP		
38	INPCOM	Обнаружение скорости вращения двигателя Этот выход включается, когда скорость вращения двигателя достигает заданной настройками.	
–	–		
–	–	INP2	Функции выходных сигналов, назначенные контактам 11, 10 и с 34 по 39, можно изменять настройками.
		P-CMD	
		ZSP	
		WARN1	
		WARN2	
		ALM-ATB	
		VCMP	
		V-CMD	
		V-LIMIT	
		T-LIMIT	
12	Общий	OUTM1	Выход общего назначения 1
40		OUTM2	
41		COM	

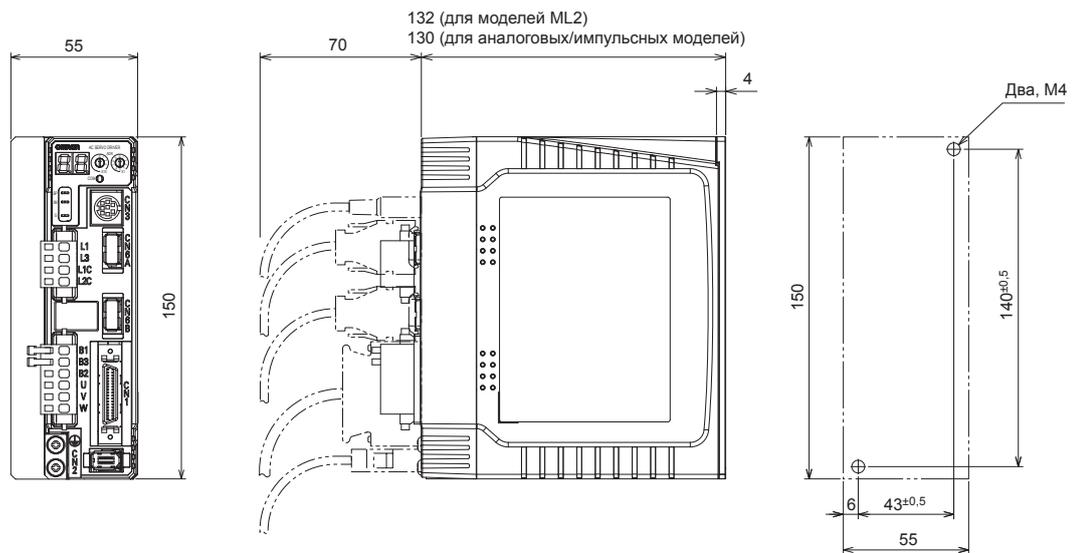
Размеры

Сервоприводы

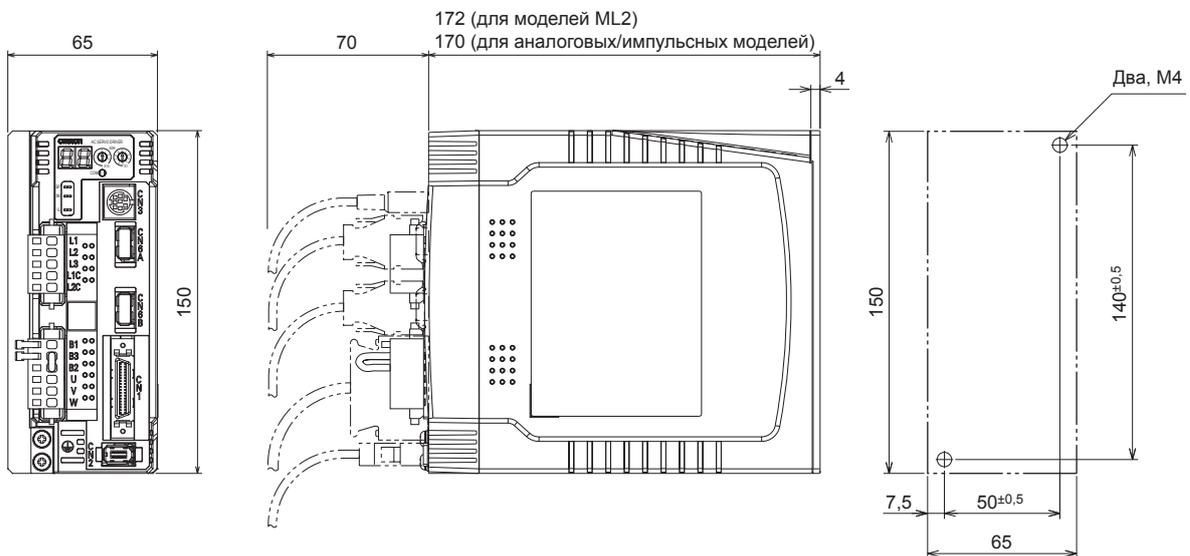
R88D-GN01/02H-ML2, R88D-GT01/02H (200 В, от 100 до 200 Вт)



R88D-GN04H-ML2, R88D-GT04H (200 В, 400 Вт)

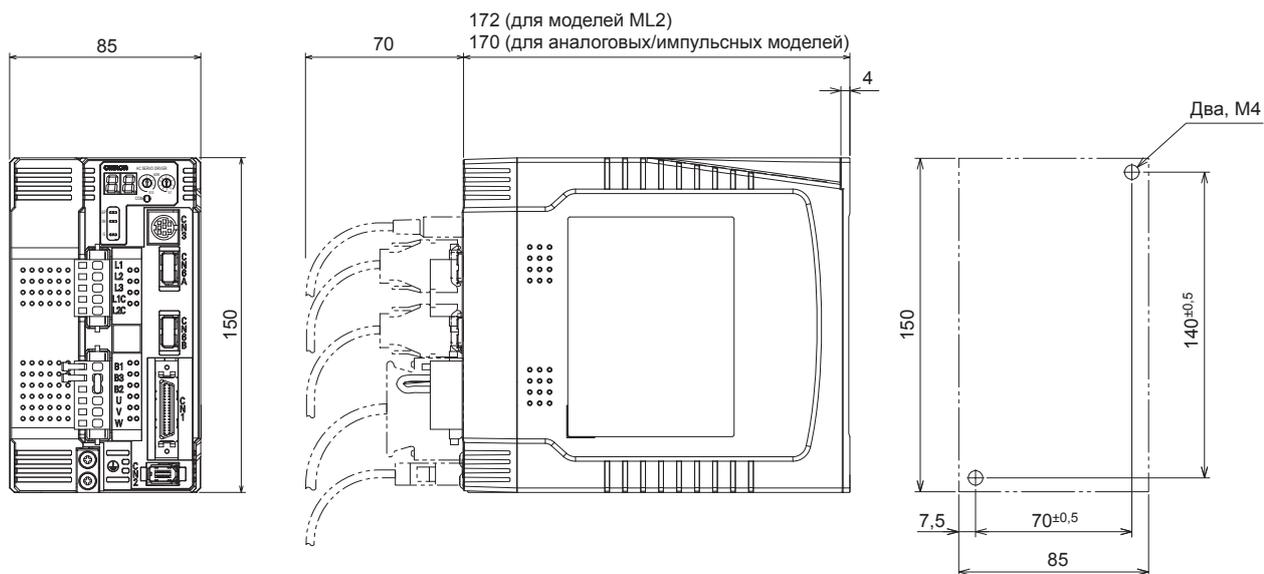


R88D-GN08H-ML2, R88D-GT08H (200 В, 750 Вт)



Сервосистемы переменного тока

R88D-GN10/15H-ML2, R88D-GT10/15H (200 В, от 1кВт до 1,5 кВт)



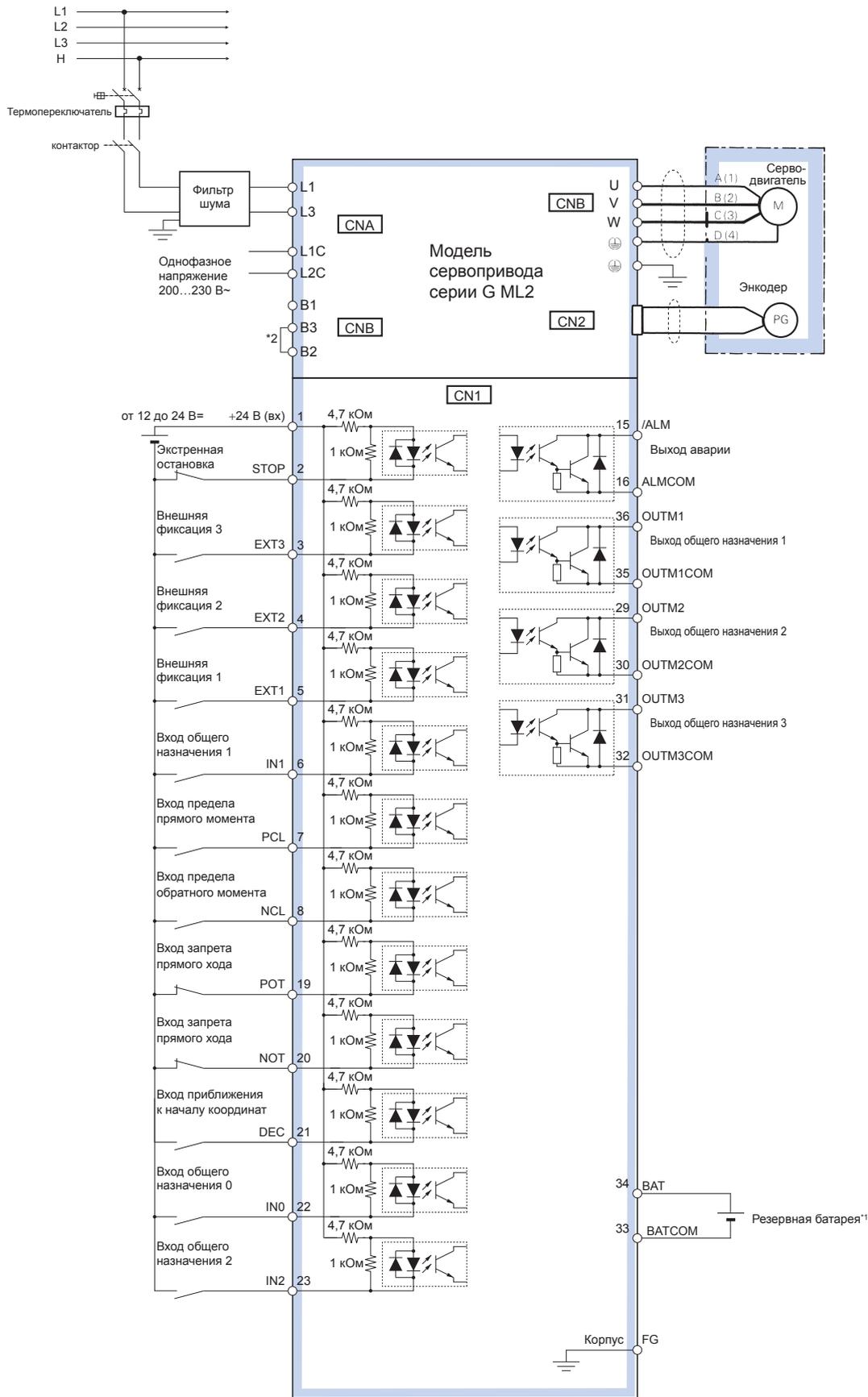
Фильтры



Модель с фильтром	Номинальный ток	Ток утечки	Внешние размеры				Установочные размеры		Установка фильтра	Номинальное напряжение
			H	W	D	M1	M2			
R88A-FIK102-RE	2,4 A	3,5 мА	190	42	44	180	20	M4	Однофазное, 250 В~	
R88A-FIK104-RE	4,1 A	3,5 мА	190	57	30	180	30	M4		
R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 мА	190	64	35	180	40	M4		
R88A-FIK114-RE	14,2 A	3,5 мА	190	86	35	180	60	M4		

Монтаж

1 фаза 230 В~

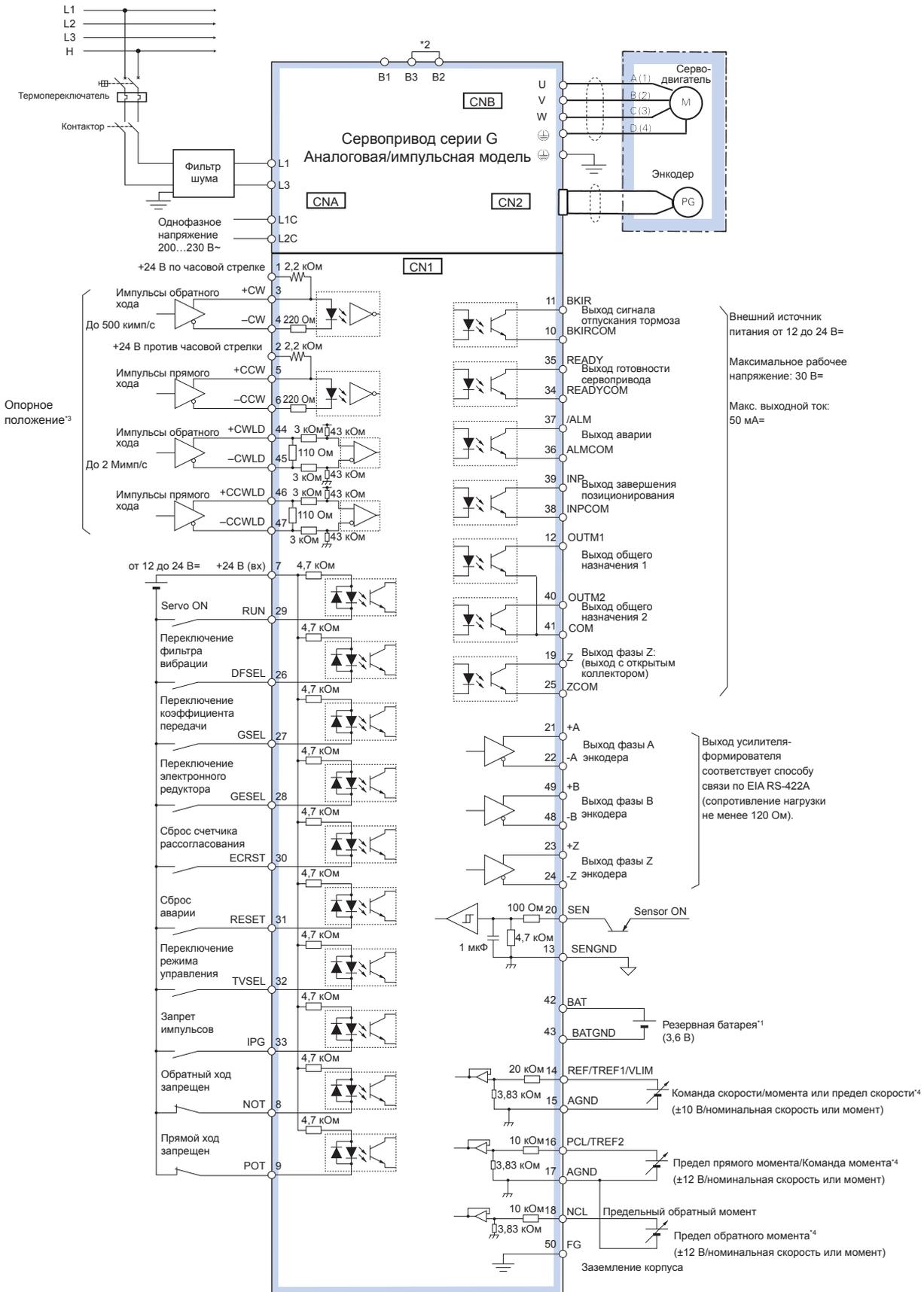


*1 Используется только с абсолютным энкодером. Если резервная батарея подключена к разъему входа/выхода CN1, кабель энкодера с батареей не нужен.

*2 Для сервоприводов от 750 Вт B2 и B3 замкнуты. Если внутреннего тормозного резистора недостаточно, удалите провод между B2 и B3 и подключите внешний резистор между B1 и B2.

Сервосистемы переменного тока

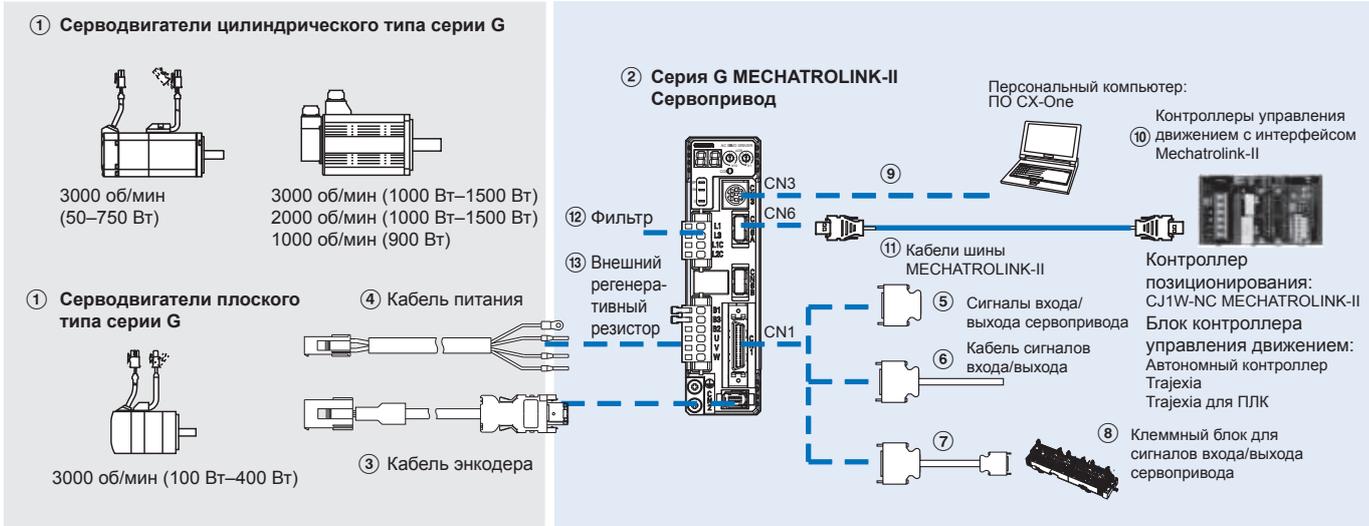
1 фаза 230 В~



*1 Используется только с абсолютным энкодером. Если резервная батарея подключена к разъему входа/выхода CN1, кабель энкодера с батарей не нужен.
 *2 Для сервоприводов от 750 Вт В2 и В3 замкнуты. Если внутреннего тормозного резистора недостаточно, удалите провод между В2 и В3 и подключите внешний резистор между В1 и В2.
 *3 Только для режима управления положением.
 *4 Входная функция зависит от используемого режима управления (управление положением, скоростью или моментом).

Ordering information

Состав сервосистемы серии G с интерфейсом MECHATROLINK-II



Сервосистемы переменного тока

Примечание. Символы ①②③④⑤... показывают рекомендуемую последовательность выбора компонентов сервосистемы серии G.

Серводвигатели, кабели питания и кабели для подключения энкодеров

Примечание. ①③④ Информацию о выборе кабелей и разъемов для двигателя см. в разделе серводвигателей серии G

Сервоприводы

Характеристики	Модель сервопривода	① Совместимые поворотные серводвигатели		
		Цилиндрический тип	Плоский тип	
1 фаза 200 В~	100 Вт	R88D-GN01H-ML2	R88M-G05030□ R88M-G10030□	R88M-GP10030□
	200 Вт	R88D-GN02H-ML2	R88M-G20030□	R88M-GP20030□
	400 Вт	R88D-GN04H-ML2	R88M-G40030□	R88M-GP40030□
	750 Вт	R88D-GN08H-ML2	R88M-G75030□	-
	1,0 кВт	R88D-GN10H-ML2	R88M-G1K020T□	-
	1,5 кВт	R88D-GN15H-ML2	R88M-G90010T□ R88M-G1K030T□ R88M-G1K520T□ R88M-G1K530T□	- - - -

Кабели управления (для CN1)

Обозначение	Наименование	Подключение к	Модель
⑤	Комплект разъемов входа/выхода	Сигналы входа/выхода сервопривода	R88A-CNU01C
⑥	Кабель общего назначения	1 м	R88A-CPGB001S-E
			R88A-CPGB002S-E
⑦	Кабель клеммного модуля	1 м	XW2Z-100J-B33
			2 м
⑧	Клеммный блок	-	XW2B-20G4
			XW2B-20G5
			XW2D-20G6

Кабель ПК (для CN3)

Обозначение	Наименование	Модель
⑨	Кабель ПК RS232	2 м R88A-CCG002P2

Контроллеры управления движением с интерфейсом Mechatrolink-II

Обозначение	Наименование	Модель
⑩	Автономный контроллер управления движением Trajexia	TJ2-MC64 (64 оси)
		TJ1-MC16 (16 осей)
		TJ1-MC04 (4 оси)
	Контроллер управления движением Trajexia с ПЛК	CJ1W-MCH72 (30 осей)
		CJ1W-MC472 (4 оси)
	Блок контроллера управления движением для ПЛК серии CJ1	CJ1W-NCF71 (16 осей)
		CJ1W-NC471 (4 оси)
		CJ1W-NC271 (2 оси)
	Блок контроллера управления движением для ПЛК серии CS1	CS1W-NCF71 (16 осей)
		CS1W-NC471 (4 оси)
CS1W-NC271 (2 оси)		

Кабели шины Mechatrolink-II (CN6)

Обозначение	Характеристики	Длина	Модель
⑪	MECHATROLINK-II	-	JEPMC-W6022-E
	Резистор оконечной нагрузки	-	-
	Кабели шины MECHATROLINK-II	0,5 м	JEPMC-W6003-A5-E
		1 м	JEPMC-W6003-01-E
		3 м	JEPMC-W6003-03-E
		5 м	JEPMC-W6003-05-E
		10 м	JEPMC-W6003-10-E
		20 м	JEPMC-W6003-20-E
30 м	JEPMC-W6003-30-E		

Фильтры

Обозначение	Подходящий сервопривод	Модель с фильтром	Номинальный ток	Ток утечки	Номинальное напряжение
⑫	R88D-GN01H□	R88A-FIK102-RE	2,4 А	3,5 мА	250 В~ однофазн
	R88D-GN02H□	-	-	-	
	R88D-GN04H□	R88A-FIK104-RE	4,1 А	3,5 мА	
	R88D-GN08H□	R88A-FIK107-RE	6,6 А	3,5 мА	
	R88D-GN10H□	R88A-FIK114-RE	14,2 А	3,5 мА	
	R88D-GN15H□	-	-	-	

Внешний тормозной резистор

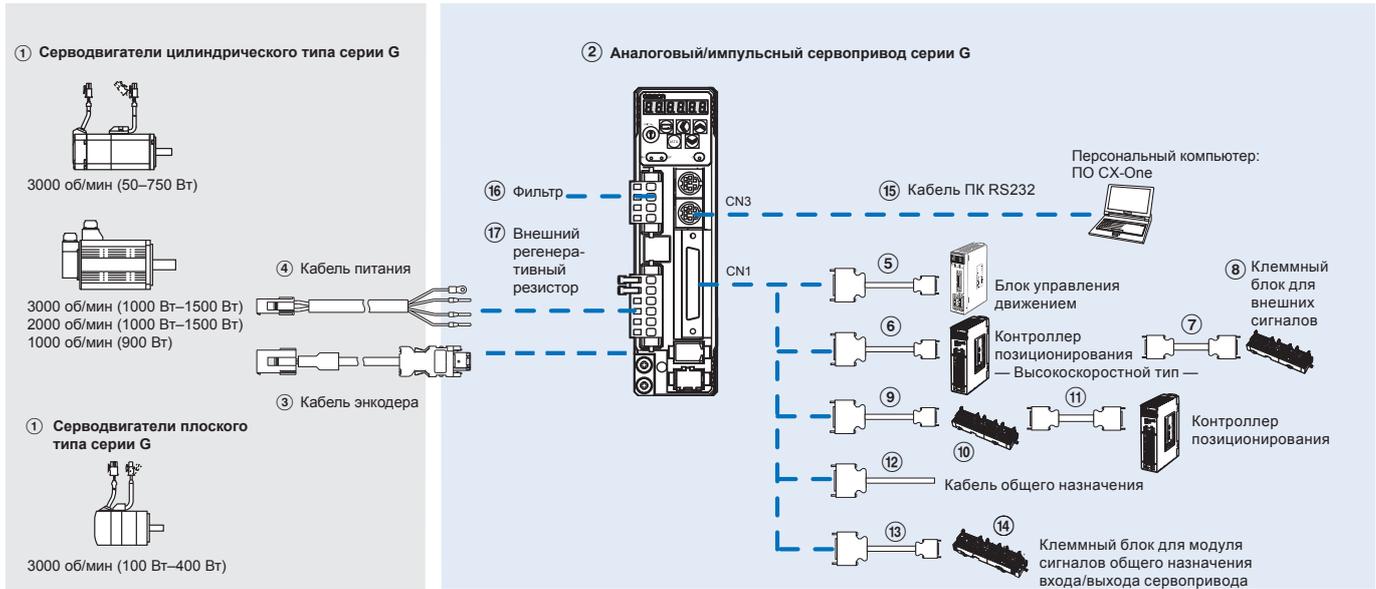
Обозначение	Модель с блоком регенеративных резисторов	Характеристики
⑬	R88A-RR08050S	50 Ом, 80 Вт
	R88A-RR080100S	100 Ом, 80 Вт
	R88A-RR22047S	47 Ом, 220 Вт
	R88A-RR50020S	20 Ом, 500 Вт

ПО для ПК

Характеристики	Модель
Программный инструмент конфигурирования и мониторинга серводвигателей и инверторов. (CX-Drive версии 1.70 и выше).	CX-Drive
Полный программный пакет от компании Omron, включающий CX-Drive. (CX-One версии 3.10 и выше)	CX-One

Ordering information

Состав сервосистемы аналоговой/импульсной модели серии G



Примечание. Символы ①②③④⑤... показывают рекомендуемую последовательность выбора компонентов сервосистемы серии G

Серводвигатели, кабели питания и кабели для подключения энкодеров

Примечание. ①③④ Информацию о выборе кабелей и разъемов для двигателя см. в разделе серводвигателей серии G

Сервоприводы

	Характеристики		Модель сервопривода	① Совместимые поворотные серводвигатели			
				Цилиндрический тип	Плоский тип		
②	1 фаза 200 В~	100 Вт	R88D-GT01H	R88M-G05030□	R88M-GP10030□		
				R88M-G10030□			
				200 Вт	R88D-GT02H	R88M-G20030□	R88M-GP20030□
				400 Вт	R88D-GT04H	R88M-G40030□	R88M-GP40030□
				750 Вт	R88D-GT08H	R88M-G75030□	—
				1,0 кВт	R88D-GT10H	R88M-G1K020T□	—
				1,5 кВт	R88D-GT15H	R88M-G90010T□	—
			R88M-G1K030T□	—			
			R88M-G1K520T□	—			
			R88M-G1K530T□	—			

Кабели управления (для CN1)

Обозначение	Описание	Подключение к		Модель
⑤	Кабель управления (1 ось)	Модули управления движением CS1W-MC221 CS1W-MC421	1 м	R88A-CPG001M1
			2 м	R88A-CPG002M1
			3 м	R88A-CPG003M1
	Кабель управления (2 оси)	Модули управления движением CS1W-MC221 CS1W-MC421	1 м	R88A-CPG001M2
			2 м	R88A-CPG002M2
			3 м	R88A-CPG003M2
⑥	Кабель управления (выход усилителя-формирователя для 1 оси)	Модули управления положением (высокоскоростной тип) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 м	XW2Z-100J-G9
			5 м	XW2Z-500J-G9
			10 м	XW2Z-10MJ-G9
	Кабель управления (выход с открытым коллектором для 1 оси)	Модули управления положением (высокоскоростной тип) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 м	XW2Z-100J-G13
			3 м	XW2Z-300J-G13
	Кабель управления (выход линейного усилителя для 2 оси)	Модули управления положением (высокоскоростной тип) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 м	XW2Z-100J-G1
			5 м	XW2Z-500J-G1
			10 м	XW2Z-10MJ-G1
	Кабель управления (выход с открытым коллектором для 2 оси)	Модули управления положением (высокоскоростной тип) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 м	XW2Z-100J-G5
			3 м	XW2Z-300J-G5

Обозначение	Описание	Подключение к		Модель
⑦	Клеммный блок кабеля для внешних сигналов (для входов общего назначения, входов запрета обратного/прямого хода, входа экстренной остановки, входа приближения к началу координат и входа прерывания).	Модули управления положением (высокоскоростной тип) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434 CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	0,5 м	XW2Z-C50X
			1 м	XW2Z-100X
			2 м	XW2Z-200X
			3 м	XW2Z-300X
			5 м	XW2Z-500X
⑧	Клеммный блок для внешних сигналов (винты М3 и контактные клеммы) Клеммный блок для внешних сигналов (винты М3 и вилочные/круглые клеммы) Клеммный блок для внешних сигналов (винты М3 и вилочные/круглые клеммы)		10 м	XW2Z-010X
			—	XW2B-20G4
			—	XW2B-20G5
⑨	Кабель от модуля сервореле к сервоприводу	CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3, C200HW-NC113, CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3, C200HW-NC213/413, CQM1H-PLB21 или CQM1-CPU43 CJ1M-CPU21/22/23	1 м	XW2Z-100J-B25
			2 м	XW2Z-200J-B25
			1 м	XW2Z-100J-B31
⑩	Блок сервореле	Модули управления положением CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3 или C200HW-NC113 Модули управления положением CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3 или C200HW-NC213/413 CQM1H-PLB21 или CQM1-CPU43 CJ1M-CPU21/22/23	2 м	XW2Z-200J-B31
			—	XW2B-20J6-1B (1 ось)
			—	XW2B-40J6-2B (2 оси)
			—	XW2B-20J6-3B (1 ось)
⑪	Кабель подключения модуля управления положением	CQM1H-PLB21 или CQM1-CPU43 CS1W-NC113 или C200HW-NC113 CS1W-NC213/413 или C200HW-NC213/413 CS1W-NC133 CS1W-NC233/433 CJ1W-NC113 CJ1W-NC213/413 CJ1W-NC133 CJ1W-NC233/433 CJ1M-CPU21/22/23	—	XW2B-20J6-8A (1 ось) XW2B-40J6-9A (2 оси)
			0,5 м	XW2Z-050J-A3
			1 м	XW2Z-100J-A3
			0,5 м	XW2Z-050J-A6
			1 м	XW2Z-100J-A6
			0,5 м	XW2Z-050J-A7
			1 м	XW2Z-100J-A7
			0,5 м	XW2Z-050J-A10
			1 м	XW2Z-100J-A10
			0,5 м	XW2Z-050J-A11
			1 м	XW2Z-100J-A11
			0,5 м	XW2Z-050J-A14
			1 м	XW2Z-100J-A14
			0,5 м	XW2Z-050J-A15
			1 м	XW2Z-100J-A15
0,5 м	XW2Z-050J-A18			
1 м	XW2Z-100J-A18			
0,5 м	XW2Z-050J-A19			
1 м	XW2Z-100J-A19			
0,5 м	XW2Z-050J-A33			
1 м	XW2Z-100J-A33			
⑫	Кабель общего назначения	Для контроллеров общего назначения	1 м	R88A-CPG001S
			2 м	R88A-CPG002S
⑬	Кабель клеммного модуля	Для контроллеров общего назначения	1 м	XW2Z-100J-B24
			2 м	XW2Z-200J-B24
⑭	Клеммный блок (винты М3 и контактные клеммы) Клеммный блок (винты М3.5 и вилочные/круглые клеммы) Клеммный блок (винты М3 и вилочные/круглые клеммы)		—	XW2B-50G4
			—	XW2B-50G5
			—	XW2D-50G6

Кабель ПК (для CN3)

Обозначение	Наименование		Модель
⑮	Кабель ПК RS232	2 м	R88A-CCG002P2

Фильтры

Обозначение	Подходящий сервопривод	Модель с фильтром	Номинальный ток	Ток утечки	Номинальное напряжение
⑯	R88D-GT01H R88D-GT02H	R88A-FIK102-RE	2,4 А	3,5 мА	250 В~ 1 фаза
	R88D-GT04H	R88A-FIK104-RE	4,1 А	3,5 мА	
	R88D-GT08H	R88A-FIK107-RE	6,6 А	3,5 мА	
	R88D-GT10H R88D-GT15H	R88A-FIK114-RE	14,2 А	3,5 мА	

Внешний тормозной резистор

Обозначение	Модель с блоком регенеративных резисторов	Характеристики
⑰	R88A-RR08050S	50 Ом, 80 Вт
	R88A-RR080100S	100 Ом, 80 Вт
	R88A-RR22047S	47 Ом, 220 Вт
	R88A-RR50020S	20 Ом, 500 Вт

Разъемы

Характеристики	Модель
Комплект разъемов входа/выхода, 50 конт. (для CN1)	R88A-CNU11C

Программное обеспечение для ПК

Характеристики	Модель
Программное обеспечение конфигурирования и мониторинга серводвигателей и инверторов. (CX-Drive версии 1.70 и выше).	CX-Drive
Полный программный пакет от компании Omron, включающий CX-Drive. (CX-One версии 3.10 и выше)	CX-One

ВСЕ РАЗМЕРЫ УКАЗАНЫ В МИЛЛИМЕТРАХ.
Чтобы перевести миллиметры в дюймы, умножьте на 0,03937. Чтобы перевести граммы в унции, умножьте на 0,03527.